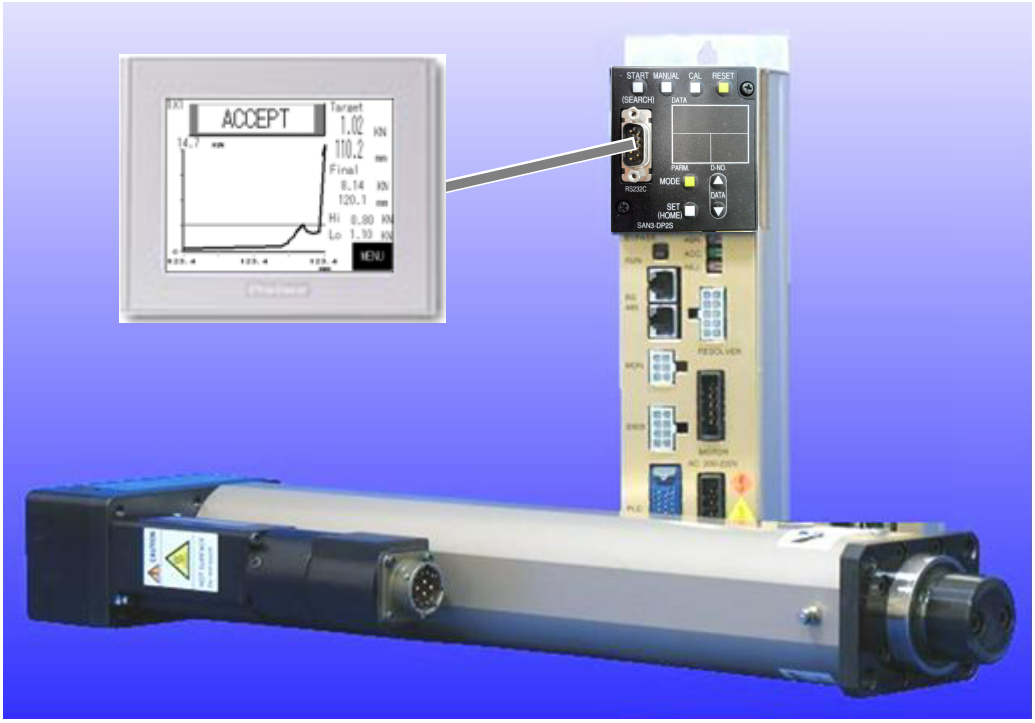
S0140127B

デジタルサーボプレス

DSPメイン　単軸システム

波形表示器　取扱説明書



第2版　作成　　２０１２年　６月

第一電通株式会社

岐阜県可児市大森６９０－１

ＴＥＬ：０５７４－６２－５８６５
ＦＡＸ：０５７４－６２－３５２３

ＵＲＬ　：　http://www.daiichi-dentsu.co.jp
E-mail　：　sales@daiichi-dentsu.co.jp

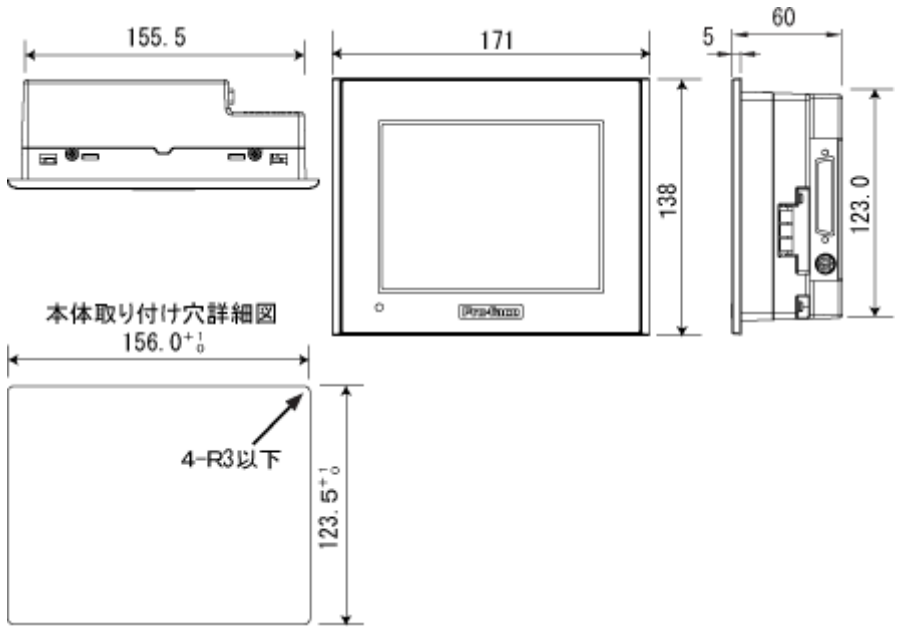
1．仕様

電気的仕様	定格電源	DC24V
	電圧許容範囲	DC19.2～28.8V
	消費電力	22W 以下
	許容瞬停時間	10ms 以内
	絶縁耐力	AC1000V 20mA 1 分間（充電部端子と FG 端子間）
	絶縁抵抗	DC500V 20MΩ 以上（充電部端子と FG 端子間）
環境仕様	使用周囲温度*1	0～50℃
	保存周囲温度	−20～60℃
	使用周囲湿度	10～90%RH（但し、湿球温度 39℃以下。結露のないこと）
	保存周囲湿度	10～90%RH（但し、湿球温度 39℃以下。結露のないこと）
	耐振動	JIS B 3501.IEC61131-2 に準拠 断続的な振動がある場合 10～ 57Hz 0.075mm, 57～ 150Hz 9.8m/s² 連続的な振動がある場合 10～ 57Hz 0.035mm, 57～ 150Hz 4.9m/s² X、Y、Z 各方向 10 回（80 分間）
	耐ノイズ	ノイズ電圧：1000Vp-p パルス幅：1μs 立ち上がり時間 1ns （ノイズシミュレータによる）
	耐静電気放電	6kV（IEC61000-4-2 レベル 3）
	腐食性ガス	腐食性ガスのないこと
外観仕様	接地	D 種接地
	保護構造	JEM1030 IP65f 相当、NEMA#250 TYPE 4X/12*2
	外形寸法（mm）	171W×138H×60D（本体のみ）
	質量	約 1.2kg（本体のみ）
	冷却方式	自然空冷

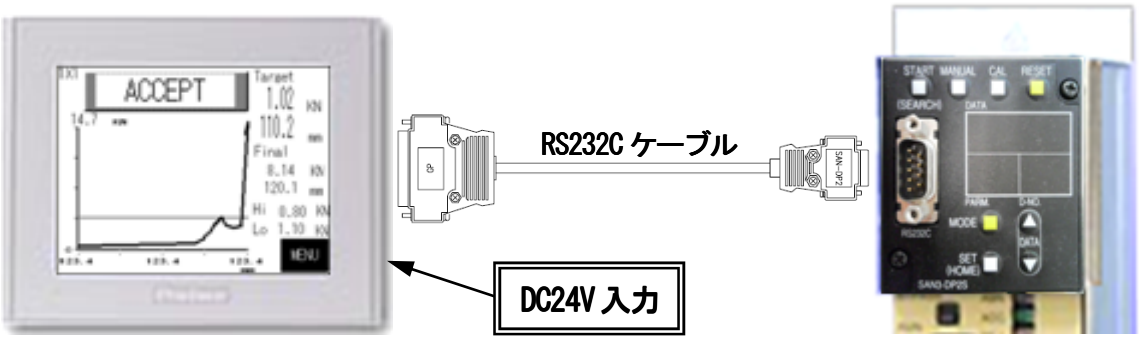
*1 使用周囲温度とは、盤内温度と表示部側温度をさします。

*2 IP65f の試験で適合性を確認しておりますが、あらゆる環境の下で使用を保証するものではありません。

外形寸法図



２．配線



お客様にてご用意して頂き、
接続してください。

D-Sub 25 ピン オス

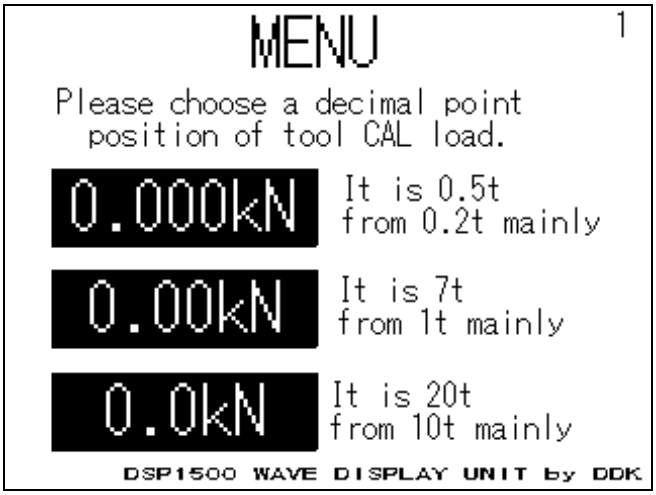
	GP
FG	1
SD	2
RD	3
RS	4
SG	7
DR	6
CS	5
CD	8
ER	20

D-Sub 9ピン メス

SAN-DP2	
2	RXD
3	TXD
4	DTR
5	GND
6	
7	RTS
8	CTS
9	

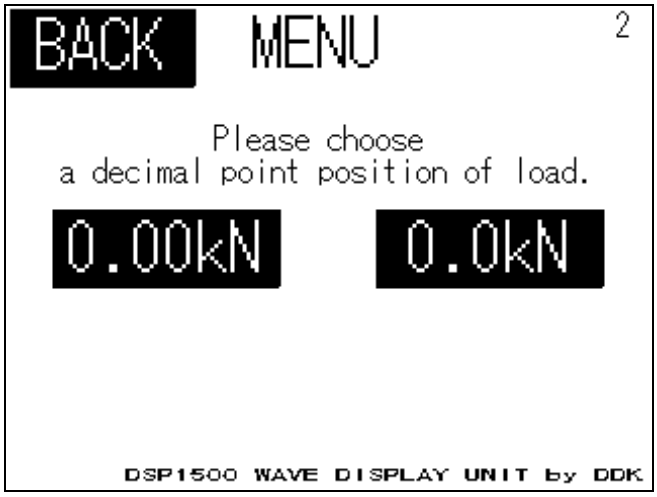
３．画面仕様

３．１　CAL 荷重小数点位置選択画面



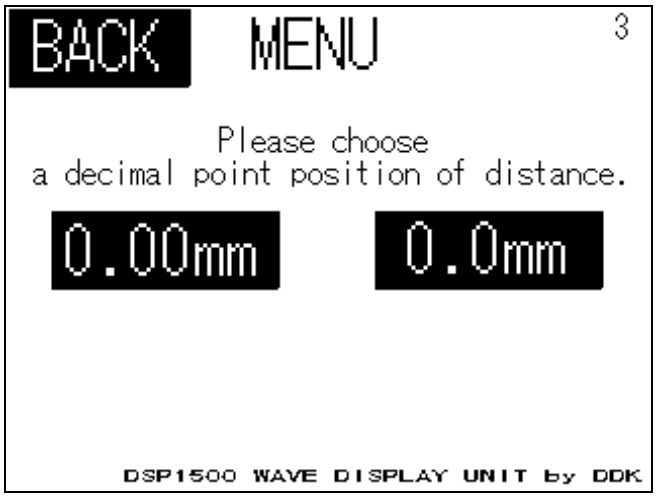
電源投入時の初期画面設定を行っていない場合は、画面１が表示されます。
お使いのサーボプレスの CAL 荷重の小数点位置を選択します。
※初期画面の設定方法は、“初期画面の変更手順”を参照して下さい。

３．２　荷重小数点位置選択画面



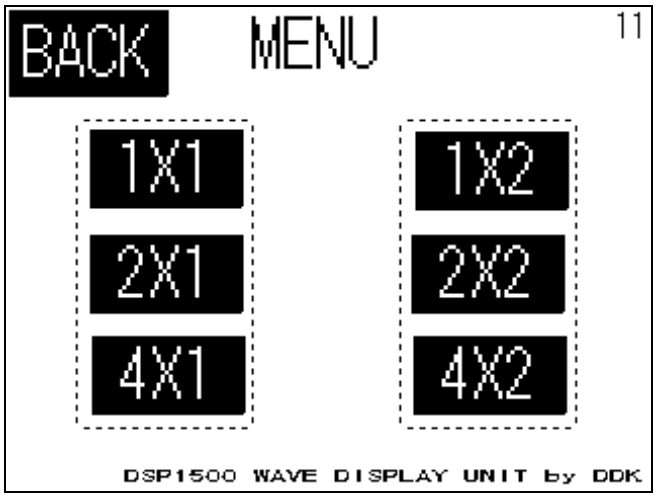
CAL 荷重小数点位置０．０kN以外を選択した場合は、荷重の小数点位置選択画面へ移行します。
お使いのサーボプレスの荷重小数点位置を選択します。
BACK ボタンを押すと前の画面に戻ります。

３．３　距離小数点位置選択画面



お使いのサーボプレスの距離小数点位置を選択します。
BACK ボタンを押すと前の画面に戻ります。

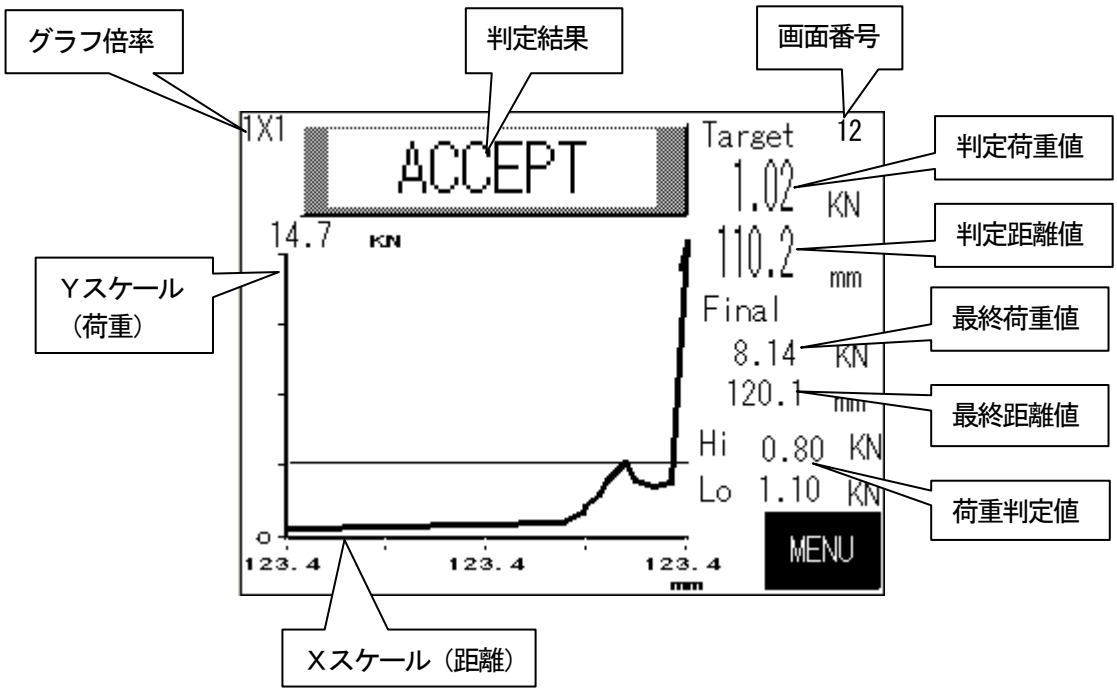
３．４　メニュー画面



グラフのＸＹ倍率を選択します。ボタンを押すとグラフ画面になります。
※初期画面表示番号が指定できますので、電源投入時に指定の画面を表示できます。

１×１	ＸＹとも標準倍率　※Ｘは２０mm、Ｙは最大荷重（ＣＡＬ値）です。
１×２	Ｘは２倍（１０mm）、Ｙは等倍
２×１	Ｘは等倍、Ｙは２倍（ＣＡＬ値／２）
２×２	ＸＹとも２倍
４×１	Ｘは等倍、Ｙは４倍（ＣＡＬ値／４）
４×２	Ｘは２倍（１０mm）、Ｙは４倍（ＣＡＬ値／４）
ＢＡＣＫ	前の画面に戻ります。

３．５　グラフ画面



グラフスケール　Xは、距離になります。ホールド位置からの逆算で最大２０mmを表示します。
Yは、荷重になります。スケールはＣＡＬ値を表示します。
２倍を指定すると、Xが１０mm、YがＣＡＬ値の１／２表示になります。
※　動作終了時に自動更新されます。表示が終了するまでに、１～２秒かかります。

判定結果：	**ＡＣＣＥＰＴ**	正常終了
	ＡＢＮＯＲＭＡＬ	異常発生終了
	ＳＴＯＰ	ストップ信号ＯＦＦ入力終了
	ＲＥＳＥＴ	リセット入力終了
	ＬＯＡＤ　ＨＩＧＨ	荷重上限 REJECT 終了
	ＬＯＡＤ　ＬＯＷ	荷重下限 REJECT 終了
	ＤＩＳＴＡＮＣＥ　ＨＩＧＨ	距離上限 REJECT 終了
	ＤＩＳＴＡＮＣＥ　ＬＯＷ	距離下限 REJECT 終了
	ＬＴＦＣＨＫ	干渉チェックゾーン REJECT 終了
	ＣＫ１　ＨＩ	ワークチェック１距離上限 REJECT 終了
	ＣＫ１　ＬＯＷ	ワークチェック１距離下限 REJECT 終了
	ＣＫ２　ＨＩ	ワークチェック２荷重上限 REJECT 終了
	ＣＫ２　ＬＯＷ	ワークチェック２荷重下限 REJECT 終了
	ＣＫ３　ＨＩ	ワークチェック３荷重上限 REJECT 終了
	ＣＫ３　ＬＯＷ	ワークチェック３荷重下限 REJECT 終了

判定荷重／距離値：　　判定に使用する荷重／距離値です。
最終荷重／距離値：　　最終での荷重／距離値です。

Ｙスケール荷重、荷重関係、距離関係の小数点位置が合わない場合は、縦軸小数点位置選択画面へ戻って再度、選択してください。

軸ユニットのＳＰバージョンが３．２４２より、距離法を使って、上昇動作を行った場合は、結果および波形データ更新しないように変更しました。

４．波形表示器機能の設定

システムパラメーター：データ番号３７の「ＲＳ－２３２Ｃ出力データ選択」を“２：波形表示器”に設定してください。
設定方法については、サーボプレス取扱い説明書を参照して下さい。

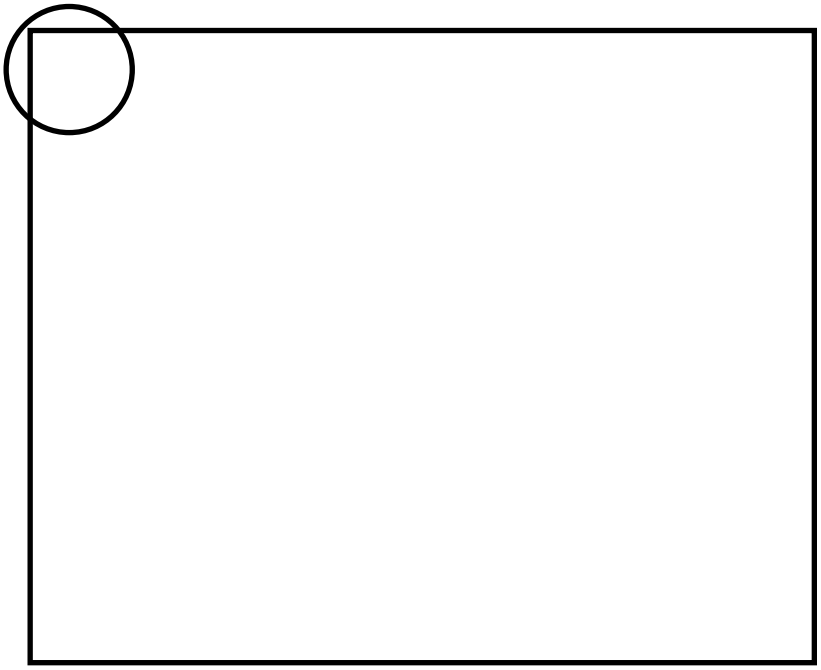
データ番号３７

■ □ □ □

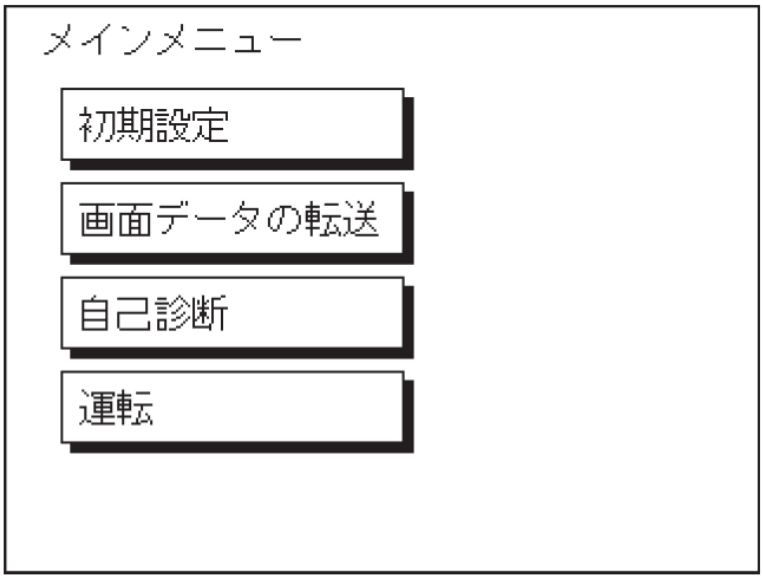
ＲＳ－２３２Ｃ出力データ選択
２：波形表示器

５．初期画面の変更手順

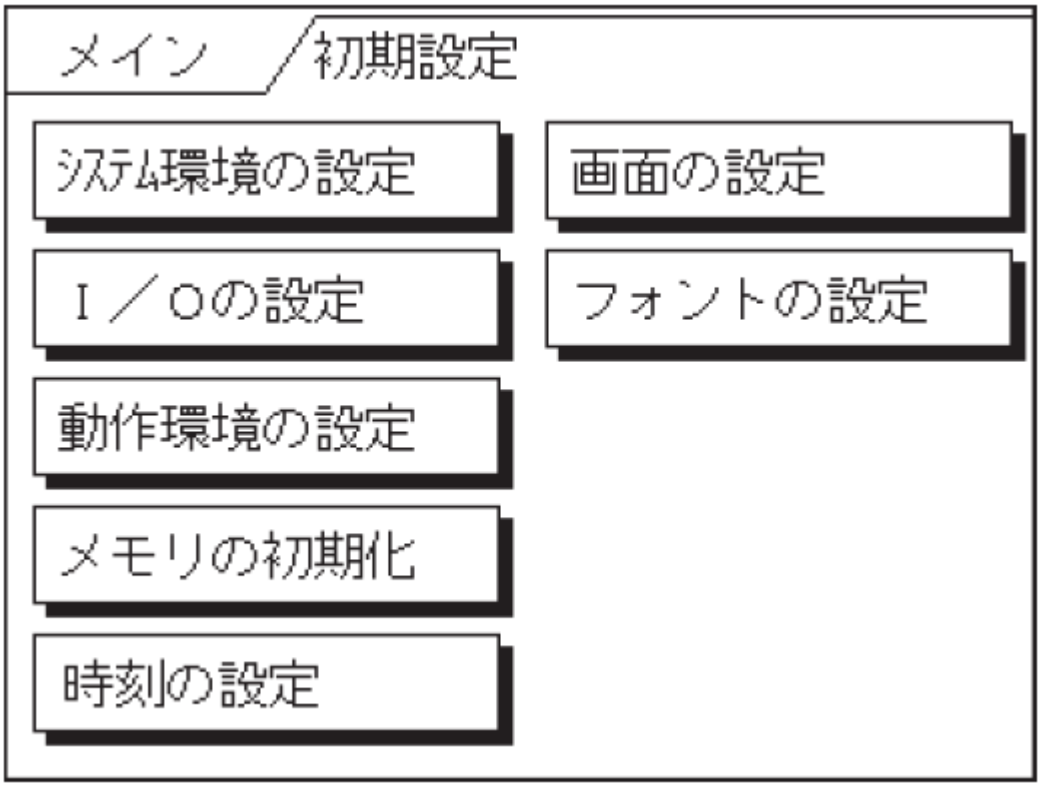
電源投入時に表示させる最初の画面を任意の画面にすることができます。
各画面の番号は画面右上に表示しています。
電源投入後、１０秒以内に左上隅を押します。



メインメニュー画面が表示されますので、初期設定のボタンを押します。



初期設定の画面が表示されますので、画面の設定ボタンを押します。



画面の設定画面が表示されます。
初期画面ファイル番号に表示させたい画面の番号を入力し、設定ボタンを押します。
初期設定の画面に戻りますので、メインの部分を押すとメインメニューへ戻ります。
メインメニューで運転を押せば、通常の動作に戻り、設定した画面が表示されます。